CLIPPEDIMAGE= JP404366645A

PAT-NO: JP404366645A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 04366645 A

TITLE: INK JET RECORDER

PUBN-DATE: December 18, 1992

INVENTOR-INFORMATION:

NAME

NAGOSHI, SHIGEYASU

AKIYAMA, YUJI

HIRABAYASHI, HIROMITSU

ARAI, ATSUSHI

SUGIMOTO, HITOSHI

MATSUBARA, MIYUKI

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME

CANON INC

COUNTRY

N/A

APPL-NO: JP03143282 APPL-DATE: June 14, 1991

INT-CL (IPC): B41J002/05; B41J002/01 ; B41J002/205 ; B41J002/485

US-CL-CURRENT: 347/41

ABSTRACT:

dist. 08

PURPOSE: To improve an image quality without lowering a throughput by a

method

wherein a scanning speed of a second recording mode for recording a

1 hinned-out

image two or more times is determined to be higher than that of a first

recording mode for recording an image in one scanning.

disc. 04

(canning) figure

blocks

CONSTITUTION: A recording head is provided with 24 nozzles, which are divided into blocks every 4 nozzles to be driven per block. Solid dots in the

are printed in the first carriage scanning, and white dots are printed

in the

second carriage scanning. In the first scanning, nozzles N<SB>1</SB>-N<SB>4</SB> in each block are driven in the order of N<SB>1</SB>,

N<SB>3</SB>, N<SB>2</SB>, and N<SB>4</SB> for printing the first and

columns L1 and L2. In the second scanning, the nozzles are driven in the order

of N<SB>2</SB>, N<SB>4</SB>, N<SB>1</SB>, and N<SB>3</SB>. As long as

nozzles can be driven at a minimum drive timing t1 to conduct printing, the

nozzles are driven, e.g. in the order of N<SB>1</SB>, N<SB>4</SB>,

N < SB > 3 < /SB >, and N<SB>2</SB> in the first scanning and N<SB>3</SB>, N<SB>2</SB>, N<SB>1</SB>, and N<SB>4</SB> in the second scanning. In this manner, a printing density as high as that in a one-scanning printing mode can be ensured at a double carriage speed, and a reduction of a printing speed can be prevented.

COPYRIGHT: (C) 1992, JPO&Japio

04/17/2002, EAST Version: 1.03.0002

# (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

## 特開平4-366645

(43)公開日 平成4年(1992)12月18日

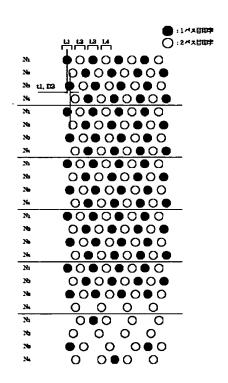
| (51) Int.Cl. <sup>5</sup><br>B 4 1 J | 2/05<br>2/01<br>2/205 | 識別記号         | 庁内整理番号  | FI       | 技術表示箇所  |
|--------------------------------------|-----------------------|--------------|---------|----------|---|
|                                      | ·                     |              | 9012-2C | B41J     | 3/04 1 0 3 B                                  |
|                                      |                       |              | 8703-2C |          | 101 Z   |
|                                      |                       |              |         | 審査請求 未請求 | ま 請求項の数6(全 13 頁) 最終頁に続く                       |
| (21)出願番号                             | ŀ                     | 特顯平3-143282  | •       | (71)出願人  | 000001007                                     |
|                                      |                       |              |         |          | キヤノン株式会社                                      |
| (22)出顧日                              |                       | 平成3年(1991)6月 | 月14日    |          | 東京都大田区下丸子3丁目30番2号                             |
|                                      |                       |              |         | (72)発明者  | 名越 重泰   |
|                                      |                       |              |         |          | 東京都大田区下丸子3丁目30番2号キヤノ                          |
|                                      |                       |              |         |          | ン株式会社内  |
|                                      |                       |              |         | (72)発明者  | 秋山 勇治   |
|                                      |                       |              |         |          | 東京都大田区下丸子3丁目30番2号キヤノ                          |
|                                      |                       |              |         |          | ン株式会社内  |
|                                      |                       |              |         | (72)発明者  | 平林 弘光   |
|                                      |                       |              |         |          | 東京都大田区下丸子3丁目30番2号キヤノ                          |
|                                      |                       |              |         |          | ン株式会社内  |
|                                      |                       |              |         | (74)代理人  | ,, <u>, , , , , , , , , , , , , , , , , ,</u> |
|                                      |                       |              |         |          | 最終頁に続く  |
|                                      |                       | <del></del>  |         |          |   |

## (54)【発明の名称】 インクジエツト記録装置

#### (57)【要約】

【目的】 スループットを低下させることなく、画質を向上させること。

【構成】 記録媒体上の所定領域に対し1回の走査を行って所望画像を記録する第1記録モードと、前記所定領域に対し複数回の走査を行い間引き画像を複数回記録することにより所望画像を得る第2記録モードとで動作可能にするとともに、第2記録モードにおける走査速度を第1記録モードにおける走査速度を第1記録モードにおける走査速度を



#### 【特許請求の範囲】

【請求項1】 吐出エレメントを複数備えた記録ヘッド から記録媒体にインクを吐出させて画像を記録するイン クジェット記録装置において、記録媒体の所定領域に対 し第1の回数の走査で画像記録する第1記録モードと前 記所定領域に対し前記第1の回数よりも多い第2の回数 の走査で画像記録する第2記録モードとで画像記録を可 能にするとともに、前記第1記録モードと第2記録モー ドとで走査速度を異らしめたことを特徴とするインクジ ェット記録装置。

【請求項2】 前記第2記録モードにおける走査速度が 前記第1記録モードにおける走査速度よりも速いことを 特徴とする請求項1に記載のインクジェット記録装置。

【請求項3】 前記第1記録モードは前記所定領域に対 し1回の走査を行って画像を記録するモードであって、 前配第2記録モードにおける前記走査速度が前配第1記 録モードのN倍の場合、前記第2記録モードにおける走 査方向の最小ドット間距離が前記第1記録モードにおけ る走査方向の最小ドット間距離のN倍以上となることを 特徴とする請求項2に記載のインクジェット記録装置。

【請求項4】 前記第2記録モードは前記所定領域に対 し前配第2の回数走査を行って間引き画像を前配第2の 回数記録することにより所望画像を記録するものであっ て、各走査間で記録されるドットが連続しない様に記録 を行うことを特徴とする請求項1に記載のインクジェッ 卜記録装置。

【請求項5】 前記記録ヘッドの傾きが可変であること を特徴とするインクジェット記録装置。

【請求項6】 前記記録ヘッドは熱エネルギーによりイ ンクに状態変化を生起させてインクを吐出させるもので 30 あることを特徴とする請求項1に記載のインクジェット

## 【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明はインクジェット方式の記 録装置に関するものである。

【0002】 [発明の背景] 印字情報である文字や画像 をドットの集合として印字表現する配録装置としてドッ トマトリクス方式のプリンターがある。そのなかでイン クジェット液滴を飛翔させ記録媒体上に着弾させるイン 40 クジェット方式のプリンターは、機構の簡易性や静粛性 あるいはカラー表現の容易性等により近年急速に普及し ている。

【0003】図16に印字パターンの一例を示す。10 0 は印字ヘッドでありインク吐出口である複数個のノズ ル列がNL~NHまで並んでいる。これらのノズルから インク滴が吐出し記録紙上に着弾する。吐出動作を繰り 返しながら印字ヘッド100は同図X方向に移動する (その時の着弾を同図に示す)。 所定巾の印字が終了す ると今度は記録紙が同図Y方向に規定量搬送されて記録 50 に、前記第1記録モードと第2記録モードとで走査速度

動作が進行していく。さて、図17に図16の任意のド ットN1~N4までのヘッド駆動タイミング図を示す。 本例の場合4ドット分割駆動であり、その駆動順序はN

1、N3、N2、N4の順番となっている。各ノズルの **駅動タイミングは同図で示すように各々 t 1 の間隔にな** っている。この間隔t1はヘッド駆動回路上あるいはソ フト上のタイミングで決定される最小値であり、各ドッ トの駆動はこのt1より短い時間では不可能となってい る。このタイミングで各ノズルの吐出が行われながらY

方向に印字ヘッド100が走査され、L1、L2のよう 10 に各列印字していく。

【0004】Nドット分割駆動方式とは別のプロック駆 動方式を図18に示す。本方式は前述のN1~N4まで のノズルを同時に駆動し印字を行う方式である。各プロ ックをB1~B8とし(32ノズルヘッドの場合)、各 々の最小駆動間隔を t 2 とする。 t 2 は記録装置のハー ドあるいはソフト的な構成で制限される値であり、この 時間間隔より短いタイミングで各プロックの駆動は不可 能になっている。

20 【0005】また、インク吐出口であるノズル部は製造 上の誤差により吐出方向がパラついてしまう。この吐出 方向のパラつきは記録装置の改行ピッチで再現されるた め印字結果としては周期性のあるムラとなってしまう。 また、記録媒体のインク浸透速度よりも速くインクを打 ち込むとインクがあふれてしまいその結果、にじみや混 色等が発生する。

【0006】この現象を防止する方法として間引きによ るマルチパス印字方式がある。マルチパス印字の一例と して、2パス印字の場合には、一部のドット例えば奇数 ノズルを1回目のキャリッジ走査時に打ち、通常の1/ 2分改行し2パス目のキャリッジ走査時に偶数ノズルを 印字するようにしている。

[0007]

【発明が解決しようとしている課題】しかしながら、上 記マルチパス印字によれば間欠的に印字動作を行うた め、印字時間が非常にかかりプリンターのスループット が低下するという欠点があった。

【0008】本発明は上記点に鑑みてなされたもので、 その目的とするところは、スループットを低下させるこ となく画質を向上させることが可能なインクジェット記 録装置を提供することにある。

[0009]

【課題を解決するための手段及び作用】即ち本発明は、 吐出エレメントを複数備えた記録ヘッドから記録媒体に インクを吐出させて画像を記録するインクジェット記録 装置において、配録媒体の所定領域に対し第1の回数の 走査で画像記録する第1記録モードと前記所定領域に対 し前配第1の回数よりも多い第2の回数の走査で画像配 録する第2記録モードとで画像記録を可能にするととも

を異らしめたことを特徴とするインクジェット記録装置 を提供するものである。

【0010】これにより、走査回数の多少に拘らずスループットを低下させることなく、にじみのない画像を記録する。

[0011]

【実施例】以下本発明の実施例を図面を参照して詳細に 説明する。

【0012】図1は本発明が適用できるインクジェット 記録装置の概略図である。ここで、Hは記録ヘッドユニ ットであり、下方に記録ヘッドを有しており、さらに記 録ヘッドを駆動するための信号などを受容するためのコ ネクタを設けてある。記録ヘッド12は、インク液滴を 吐出するための複数の吐出口と各吐出口に対応して吐出 エネルギー発生素子(電気熱変換体)が設けられてお り、複数の吐出口はキャリッジの走査方向と直交する方 向に配列されている。この記録ヘッドを用いることによ り記録密度360dplでの記録が可能である。尚、イ ンクは不図示のインクタンクからパイプ等を介して記録 ヘッドに供給される。2はキャリッジユニットで、記録 20 ヘッドユニットHを位置決めして搭載し、しかも記録へ ッドを駆動するための信号などを伝達するためのコネク タホルダーを設けてあり、記録ヘッドと電気的に接続さ れるようになっている。11はキャリッジ2の主走査方 向に延在し、キャリッジユニット2を摺動自在に支持す る走査レール、52はキャリッジユニット2を往復動さ せるための駆動力を伝達する駆動ベルトである。また、 15, 16および17, 18は、記録ヘッドによる記録 位置の前後に配置されて記録媒体の挟持搬送を行うため の搬送ローラ対、Pは紙などの記録媒体で、記録媒体P の被記録面を平坦に規制するプラテン(不図示)に圧接 されている。この時キャリッジユニット2に搭載された 記録ヘッドユニットHの記録ヘッド部はキャリッジユニ ットから下方へ突出して記録媒体搬送用ローラ16,1 8間に位置し、記録ヘッド部の吐出口形成面は、プラテ ン (不図示) の案内面に圧接された記録媒体Pに平行に 対向するようになっている。

【0013】本例のインクジェット記録装置においては、回復系ユニットを図1の左側にあるホームポジション側に配設してある。回復系ユニットにおいて、300は配録ヘッドを有する記録ヘッドユニットHに対応して設けたキャップユニットであり、キャリッジユニット2の移動にともなって図中左右方向にスライド可能であるとともに、上下方向に昇降可能である。そしてキャリッジユニット2がホームポジションにあるときには記録ヘッド部と接合してこれをキャッピングし、記録ヘッドの吐出口内のインクが蒸発して増粘・固着して吐出不良になるのを防いでいる。

【0014】又、回復系ユニットにおいて500はキャップユニット300に連通したポンプユニットであり、

記録ヘッドが万一吐出不良になった場合、キャップユニット300と記録ヘッドとを接合させて行う吸引回復処理などに際して、そのための負圧を生じさせるのに用いる

【0015】さらに、回復系ユニットにおいて、401 はゴムなどの弾性部材で形成されたワイピング部材とし てのブレード、402はブレード401を保持するため のブレードホルダーである。

【0016】図2は図1に示すインクジェット記録装置の制御部を示すプロック図である。200は印字データ及び種々の制御信号を伝送するホストコンピュータ、100はホストコンピュータ200との通信制御及び装置のシーケンス制御等を可どるCPUであって、ROM、RAM等を内蔵した周知のワンチップマイクロコンピュータを中心に構成されている。又101は、記録ヘッド104の吐出エネルギー発生素子を駆動するためのヘッドドライバ、102は紙送りモータ105を駆動するためのモータドライバ、103はキャリッジモータ106を駆動するためのモータドライバである。又、107は後述するシングルバス印字モードとマルチバス印字モードのいずれかを選択するためのマニュアルスイッチを備えた操作部である。

【0017】CPU100がホストコンピュータ200からのデータを受信すると、キャリッジモータ106を駆動してキャリッジユニット2を走行させ主走査を開始するとともに、記録データに応じて記録ヘッド104の吐出エネルギー発生素子である電気熱変換体を駆動し、1行分の印字を行う。1行分の印字終了後紙送りモータ105を駆動して記録媒体Pを所定量搬送し、次行の印字動作に進む。そして記録動作が終了すると記録済みの記録媒体Pを装置外に排出し、次のプリント命令を待つ。

【0018】又本実施例装置では、操作部107からの選択入力により記録媒体上の同一領域を1回の走査で印字するシングルパス印字モードと、記録媒体上の同一領域を複数回走査して間引き画像を複数回記録することにより所望画像を得る所謂マルチパス印字モードとで印字動作することが可能である。又、後述する如くシングルパス印字時とマルチパス印字時とではキャリッジの走査速度が異るものである。以下本実施例におけるマルチパス印字の印字方法について説明する。

【0019】(第1実施例)図3に第1実施例を示す。本実施例では配録ヘッドは24本のノズルを持ち、4ノズルを1ブロックとしてプロック単位で駆動される。4ドット分割駆動(4ドット/1プロック)の2パス2倍速印字について説明する。図3に間引きパターンと駆動順序を示している。図中の斜線で整りつぶしたドットは、1パス目のキャリッジ走査時に印字される部分であり、白ドット部は2パス目のキャリッジ走査時に印字される部分である。1パス目は各プロック内のノズルN1

~N4がN1, N3, N2, N4の順番で駆動されてL1、L2列目を印字し、以下L3列以降も同様に印字されていく。2パス目はN2, N4, N1, N3の順番で駆動されて同様にL1、L2列目の印字以下L3列以降も同様に印字されていく。図16の例と同様にL1、L2等はドットの各行を示している。図中のt1も図16の例と同様に最小ヘッド駆動タイミングである。

【0020】本実施例は2パス印字のため、1パス印字時の2倍のキャリッジ速度で走査された場合となっている。即ちドット間距離に関して図3のD2は図16のD 101の2倍になっている。各ドット間の最小駆動タイミング(t1)は図16と同様なので結局2パス2倍速印字の場合は図3のような間引き及び駆動パターンを用いれば図16の例と同様の印字密度で印字が可能となる。

【0021】またドットの配置が図3の場合には、駆動順序が最小駆動タイミングt1で印字可能な順序になれば2パス2倍速印字が可能になる。例えば、1パス目の印字順序がN1,N4,N3,N2、そして2パス目の印字順序がN3,N2,N1,N4とすれば前述の例と同様に印字可能となる。また、1パス目と2パス目を入れ換えた駆動も可能である。即ち、NパスN倍速印字の場合、各パスの1プロック中のドット(本例では2ドット/1パス)間隔が、1パス印字の場合のドット間距離D1のN倍以上の間隔で駆動されればよいことになる。ただし記録装置の印字密度として印字行(L1、L2列等)に1ドット必要なのでこれを超えるドット間距離は許されない。

【0022】以上説明したように、最小駆動タイミングがt1以上になるよう、印字パターン及び間引きパターンを決定することにより、2パス印字においてキャリッ 30 ジ速度を2倍にしてかつ1パス印字と同様の印字密度を確保できるようになり、画像密度を低下させることなく印字スピードの低下を防止する効果がある。

【0023】 (第2実施例) 図4に第2実施例のドット 駆動パターンを示す。本実施例は通常改行巾の半分で改 行する場合の間引きパターンである。図4にはノズル数 が24ノズルのヘッドを2分割改行(12ノズルピッチ 改行) した場合を示している。格子模様ドットは1パス 目に印字される部分であり、各プロック内でノズルN 1, N4, N2, N3の順で駆動される。同様に白丸ド 40 ットは2パス目に印字される部分であり、ノズルN2. N3、N1、N4の順で駆動される。又斜線ドットは3 パス目に印字される部分であり、ノズルN1,N4,N 2, N3の順番で駆動される。各キャリッジ走査(各パ ス) 間には12ノズル分改行する(図4に改行位置を示 す)。本図は2分割改行印字の一部分を示しているので 1、3パス目の印字が12ノズル分しか無いが、実際は 印字の一番最初と一番最後のパスを除き、各パス時に2 4 ノズルずつ印字されている。(印字の一番最初と一番

の場合も前述の第1の実施例と同様に最小駆動タイミング t 1 及びドット距離D 2 は同じキャリッジ走査速度を 2 倍にして印字可能である。

【0024】本実施例の特徴は、1パス目の第1ドット (N1)と2パス目の第1ドット (N2)の印字開始位置 (X方向)が同じであるため、ドット並びのズレが第1実施例よりも少ないことである。第1実施例の場合1プロック中最も離れたドット間隔 (X方向)はN1とN4で3\*D2であったが本実施例の場合、最大でもD2しかドット間隔が離れない。

【0025】また図5に別の駆動パターンを示す。本例の場合も前述と同様に2分割改行印字の例であり、ノズルの駆動順序は1パス目がN1,N2,N4,N3、2パス目がN4,N3,N1,N2の順番で駆動される。ドット並びのズレは図4の実施例同様に少なくする事が可能である。

【0026】(第3実施例)図6に第3実施例のドット 駆動パターンを示す。本実施例では、1パス目には各プロック内でノズルN1,N2,N3,N4の順に駆動されて1列毎に印字され、2パス目にはノズルN2,N3,N4,N1,N2の順に駆動されて1列毎に印字され、3パス目にはノズルN3,N4,N1,N2の順に駆動されて1列毎に印字され、N1,N2,N3の順に駆動されて1列毎に印字され、図6に示す如きパターンで印字が実行される。本例の場合、各パス時の駆動開始タイミングが同じにできるため、図6に示すように各ドット列は各格子点上に並び画像としての乱れが無く、かつスループット向上が達成できる。そこで、同一ドットの連続駆動が通常印字時の430倍になるようにドット配置するとキャリッジ駆動としては4パス4倍速駆動が可能となる。

【0027】(第4実施例)図7に第4実施例を示す。本例は図6に示す第3実施例のひずみ性能を改善したものである。第3実施例の場合、各パス間のドットが縦(Y方向)では隣接しているためインクがにじむ可能性があった。そこで本実施例では、1パス目には各プロック内でノズルN1,N2,N3,N4,N1,N2の順に駆動され、3パス目にはノズルN2,N3,N4,N1,N2,N3の順に駆動され、4パス目にはノズルN4,N1,N2,N3の順に駆動されて図7に示す如きパターンで印字が行われる。即ち、1パス目と2パス目の印字間隔をY方向で1ドット分あけたものである。このあいだには3パス目のドットが印字される。各パス間隔でインクが浸透し定着すれば少なくともY方向では次パスのドットが打ち込まれてもインクにじみが解消される。

1、3バス目の印字が12ノズル分しか無いが、実際は 印字の一番最初と一番最後のバスを除き、各バス時に2 4ノズルずつ印字されている。(印字の一番最初と一番 最後は各々下、上12ノズルのみの印字となる。)本例 50 ドットにじみに着目している。即ち本実施例では、1パ ス目には各プロック内のノズルN1, N3を同時に駆動して奇数列目を印字し、2パス目にはノズルN2, N4を同時に駆動して偶数列目を印字し、3パス目にはノズルN2, N4を同時に駆動して奇数列目を印字し、4パス目にはノズルN1, N3を同時に駆動して偶数列目を印字する。これにより同一パス内のドット間隔は2ドット分(同図DB)離れているので、同一パス内及び各パス間のドットによるにじみが防止できる。ただし本例では同一ノズルの駆動間隔が第3実施例の半分になってしまうため4パス2倍速駆動になる。

【0029】(第6実施例)図9に第6実施例のドット駆動パターンを示す。本例は前述の4ドット分割駆動(4ドット/1プロック)とは異なり、プロック毎で同時駆動するインク吐出方法である。本例の場合記録ヘッドは32本のノズルを持ち、4ドット/1プロックで全32/ズルを8つのプロックに分割して駆動しており、キャリッジ走査に関しては8パス2倍速印字になる。図中のドット間距離DCは図17のDDの2倍になっている。最小駆動タイミングt2は図17の例のt2と同様であるため、各印字行間を図17の例の2倍の速度で走20査、印字を行うことになる。

【0030】本実施例の各プロックを一つのマスとし、間引きパターンが千鳥、逆千鳥の場合の駆動方法の略図を図10に示す。まず1パス目にプロックB1及びB5による印字を行い、4ノズル分配録媒体をY方向に搬送する。次に2パス目はプロックB4及びB8を1パス目と逆の逆千鳥で印字する。以下図10に示す如く各プロックの駆動を4ノズル分の配録媒体の搬送を行うことにより、同一領域中のドットを異なるプロックを用いて印字して、合計で8パス目に32ノズル巾分の領域の印字30が完了する。実際の印字状態は図9に示すように上半分と下半分のノズル(本例では16ノズルずつ)が各々縦に直線にならぶ。

【0031】以上のようにプロック駆動方式の場合でも、最小駆動タイミングを満足する駆動パターンと間引きパターンを用いることにより、キャリッジ速度を2倍にして印字動作が可能になる。また、本例の駆動タイミングは、印字行間隔D3を超えなければ印字密度上はt2以上の値でも問題ない(ただしt2より大きければキャリッジ走査速度は遅くなる)。また本例の間引きパターンは千島、逆千島を用いたが、2回のキャリッジ走査でドットの抜けなく印字可能なパターンならこれに限定することはない。

【0032】 (第7実施例) 8分割プロック駆動の場合、キャリッジ走査速度が異なると各プロック間の間隔も異なり、結果として1ライン中の印字が傾いてしまう。この状態を図11(a)に示す。本図では左側が通常のキャリッジ走査速度の場合であり、各プロック間隔はtaとなっている。これに対し、2倍速キャリッジ駆動の場合を図11(b)に示してある。各プロック間隔50

は t bとなりB 1からB 8まで合計されると印字結果が

大きく傾いてしまう。これは縦罫線等の印字において罫 線傾きという問題となって表れる。

【0033】そこで本実施例では記録ヘッドを備えたカートリッジCをキャリッジ2に傾けた状態で搭載する。図12(a)に示すように通常印字時には印字ヘッド傾きをθにすると、通常印字時と同様の印字結果を得るには、2倍速印字時には同図(b)のように印字ヘッド傾きを2θにする必要がある。以上のように各キャリッジを査速度毎に適切なヘッド傾き角度が異なってしまう。そこでその対策として、次の様な

(1) キャリッジ走査速度により印字ヘッド傾き角度を 可変にする。(2) 通常走査および倍速走査の中間の角 度傾ける。

(3) マルチパス印字時の画質向上のため倍速印字時の ヘッド傾きに合わせる。がそれぞれ実施例として考えら れる。

【0034】(1)印字ヘッド傾き可変

キャリッジ走査速度の応じて印字ヘッド傾きが変り、最 適なヘッド傾きが得られる。ヘッドの傾き調整はキャリ ッジ上に搭載したアクチュエータ等により自動調整して 行ったりあるいは手動により調整する。

【0035】図13はこの様なヘッド傾きの調整機構を備えたキャリッジユニットの一例を示すものである。図中221はキャリッジ上に据付けられたL字形ホルダ、222はホルダの頭部L字形溝223と摺動自由に係合する傾き調整板、224はホルダ221の解放端に直立して調整板222を水平(主走査方向)に固定する固定板、225はホルダ221の頭部に頁挿して調整板222の端面に接合し、調整板222の水平位置を調整する傾き調整ねじ、226はその調整ねじ225の外周に巻設されホルダ221のL字形溝223と調整板223の端面とに当接して調節板222を固定板224の方向に附勢するばね、227は調整板222の端部に主走査方向に形成した長溝(不図示)を貫通して調整板222と固定板224とを締結する固定ねじである。

【0036】228は配録ヘッドユニットHを副走査方向(矢印Y方向)に対し任意の微小角度で支持するヘッド基板であり、ホルダ221の水平上面に形成した角溝229とそれと対峙する調整板222の下面に形成した角溝230とに遊嵌し、網球231および232を介してばね233および234により水平および垂直方向に附勢されて固定する。このとき、一方のばね233はヘッド基板228の脚部を水平方向に附勢して基板228を角溝229および230の片側壁面に押し付け、他方のばね234は網球232を介してヘッド基板28の傾斜頭部を垂直方向に附勢して基板28を角溝29の底部に着座させているので、ヘッド基板28は所定位置で保持される。235はばね233のストッパである。

**50 【0037】上記構成によれば、調整ねじ225の調整** 

できる。

によりその紙送り方向に対する配設角度を同角度で任意 に調整することができる。

【0038】すなわち、調整板222は固定ねじ227 を緩めて調整ねじ225を動かすことにより水平移動可 能であり、また各ヘッド基板228はそれぞれ同じ長さ にして等間隔に並設してあるから、調整板222とヘッ ド基板228およびホルダ221とで角度可変手段とし ての平行クランク機構が構成される。よって、各ヘッド 基板228の側面に取付けられた記録ヘッドのノズルの 配列方向を、記録媒体の送り方向に対し任意の角度傾け 10 ることができる。

【0039】(2)中間の角度に設定

通常走査、2倍速印字、4倍速印字等の3種類の印字モ ードがある場合、2倍速印字のヘッド傾きに設定する。 傾き調整等の機構が必要無く3種類の印字モードそれぞ れについて印字傾きについてある程度の対応が可能とな

【0040】(3)マルチパス印字に設定する 本来、画質向上を考慮されたマルチパス印字(2倍速 等) にヘッド傾きを設定し、画質の向上を確保する。

【0041】 (第8実施例) 図14に第8実施例を示 す。本例は8分割プロック駆動時の4パス4倍速印字で ある。1 パス目にB1、B5、B2、B6、B3、B 7、B4、B8等、各プロック間隔が従来例の4倍にな るように順次駆動することにより、キャリッジ走査速度 を4倍速にできスループット向上が可能となる。(従来 例では各プロック間隔がDDとなっている。図18参 (無

(第9実施例) 図15に第9実施例を示す。本実施例は 第8実施例の印字傾きを減少させた場合である。第8実 30 施例では、縦1行中の最大ドット間隔はB1~B8まで で7DDある。この分が印字傾きとなってあらわれる。 そこで本実施例では図15に示すように奇数プロックの 印字開始位置を揃えることにより、縦1行中の最大ドッ ト間隔を4DDに抑えることが可能となった。

【0042】 (その他) なお、本発明は、特にインクジ ェット記録方式の中でも、インク吐出を行わせるために 利用されるエネルギとして熱エネルギを発生する手段 (例えば電気熱変換体やレーザ光等)を備え、前記熱工 ネルギによりインクの状態変化を生起させる方式の記録 40 ヘッド、記録装置において優れた効果をもたらすもので ある。かかる方式によれば記録の高密度化、高精細化が 達成できるからである。

【0043】その代表的な構成や原理については、例え ば、米国特許第4723129号明細書、同第4740 796号明細書に開示されている基本的な原理を用いて 行うものが好ましい。この方式は所謂オンデマンド型、 コンティニュアス型のいずれにも適用可能であるが、特 に、オンデマンド型の場合には、液体(インク)が保持 されているシートや液路に対応して配置されている電気 50 個数についても、例えば単色のインクに対応して1個の

熱変換体に、記録情報に対応していて核沸騰を越える急 速な温度上昇を与える少なくとも1つの駆動信号を印加 することによって、電気熱変換体に熱エネルギを発生せ しめ、記録ヘッドの熱作用面に膜沸騰を生じさせて、結 果的にこの駆動信号に一対一で対応した液体(インク) 内の気泡を形成できるので有効である。この気泡の成 長、収縮により吐出用開口を介して液体(インク)を吐 出させて、少なくとも1つの滴を形成する。この駆動信 号をパルス形状とすると、即時適切に気泡の成長収縮が 行われるので、特に応答性に優れた液体(インク)の吐 出が達成でき、より好ましい。このパルス形状の駆動信 母としては、米国特許第4463359号明細書, 同第 4345262号明細書に記載されているようなものが 適している。なお、上記熱作用面の温度上昇率に関する 発明の米国特許第4313124号明細書に記載されて

いる条件を採用すると、さらに優れた記録を行うことが

10

【0044】記録ヘッドの構成としては、上述の各明細 書に開示されているような吐出口、液路、電気熱変換体 20 の組合わせ構成(直線状液流路または直角液流路)の他 に熱作用部が屈曲する領域に配置されている構成を開示 する米国特許第4558333号明細書、米国特許第4 459600号明細書を用いた構成も本発明に含まれる ものである。加えて、複数の電気熱変換体に対して、共 通するスリットを電気熱変換体の吐出部とする構成を開 示する特開昭59-123670号公報や熱エネルギの 圧力波を吸収する開孔を吐出部に対応させる構成を開示 する特開昭59-138461号公報に基づいた構成と しても本発明の効果は有効である。すなわち、記録ヘッ ドの形態がどのようなものであっても、本発明によれば 記録を確実に効率よく行うことができるようになるから

【0045】加えて、上例のようなシリアルタイプのも のでも、装置本体に固定された記録ヘッド、あるいは装 置本体に装着されることで装置本体との電気的な接続や 装置本体からのインクの供給が可能になる交換自在のチ ップタイプの記録ヘッド、あるいは記録ヘッド自体に一 体的にインクタンクが設けられたカートリッジタイプの 記録ヘッドを用いた場合にも本発明は有効である。

【0046】また、本発明に記録装置の構成として設け られる、記録ヘッドに対しての回復手段、予備的な補助 手段等を付加することは本発明の効果を一層安定できる ので、好ましいものである。これらを具体的に挙げれ ば、記録ヘッドに対してのキャッピング手段、クリーニ ング手段、加圧或いは吸引手段、電気熱変換体或はこれ とは別の加熱素子或はこれらの組み合わせによる予備加 熱手段、記録とは別の吐出を行う予備吐出モードを行う ことも安定した記録を行うために有効である。

【0047】また、搭載される記録ヘッドの種類ないし

みが設けられたものの他、記録色や濃度を異にする複数のインクに対応して複数個数設けられるものであってもよい。すなわち、例えば記録装置の記録モードとしては 黒色等の主流色のみの記録モードだけではなく、記録へッドを一体的に構成するか複数個の組み合わせによるかいずれでもよいが、異なる色の複色カラー、または混色によるフルカラーの少なくとも一つを備えた装置であってもよい。

【0048】さらに加えて、以上説明した本発明実施例 においては、インクを液体として説明しているが、室温 10 す図である。 やそれ以下で固化するインクであって、室温で軟化もし くは液化するもの、あるいはインクジェット方式ではイ ンク自体を30℃以上70℃以下の範囲内で温度調整を 行ってインクの粘性を安定吐出範囲にあるように温度制 御するものが一般的であるから、使用記録信号付与時に インクが液状をなすものであればよい。加えて、積極的 に熱エネルギによる昇温をインクの固形状態から液体状 態への状態変化のエネルギとして使用せしめることで防 止するか、またはインクの蒸発防止を目的として放置状 態で固化するインクを用いるかして、いずれにしても熱 20 エネルギの記録信号に応じた付与によってインクが液化 し、液状インクが吐出されるものや、記録媒体に到達す る時点ではすでに固化し始めるもの等のような、熱エネ ルギによって始めて液化する性質のインクを使用する場 合も本発明は適用可能である。このような場合のインク は、特開昭54-56847号公報あるいは特開昭60 -71260号公報に記載されるような、多孔質シート 凹部または貫通孔に液状又は固形物として保持された状 態で、電気熱変換体に対して対向するような形態として もよい。本発明においては、上述した各インクに対して 30 最も有効なものは、上述した膜沸騰方式を実行するもの

【0049】さらに加えて、本発明インクジェット記録 装置の形態としては、コンピュータ等の情報処理機器の 画像出力端末として用いられるものの他、リーダ等と組 合わせた複写装置、さらには送受信機能を有するファク シミリ装置の形態を採るもの等であってもよい。

## [0050]

【発明の効果】以上の様に本発明によれば、記録媒体の 所定領域に対し第1の回数の走査で画像記録する第1記 40 録モードと前記所定領域に対し前記第1の回数よりも多 い第2の回数の走査で画像記録する第2記録モードとで 画像記録を可能にするとともに、前記第1記録モードと 第2記録モードとで走査速度を異らしめたので、走査回 数の多少に拘らず、スループットの低下を抑え、又にじ みのない画像を得ることができ、記録速度の向上と画質 12

の向上の両立が可能となる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明が適用できるインクジェット記録装置の 概念構成図である。

【図2】図1に示すインクジェット記録装置の制御部を 示すプロック図である。

【図3】第1実施例の間引き駆動パターンを示す図である。

【図4】第2実施例の間引き駆動及び改行パターンを示 7 す図である。

【図5】第2実施例の他のパターンを示す図である。

【図 6】第3実施例のプロック駆動時の間引き駆動及び パターンを示す図である。

【図7】第4実施例のブロック駆動時の間引き駆動及び パターンを示す図である。

【図8】第5実施例の駆動間引き及び改行パターンを示す図である。

【図9】第6実施例の駆動間引き及び改行パターンを示す図である。

20 【図10】第6実施例の印字及び改行状態の詳細図であ

【図11】1ラインの印字傾きを説明する図である。

【図12】第7実施例の印字状態を示す図である。

【図13】記録記録ヘッドを傾けるための構成を示す図である。

【図14】第8実施例の間引き及び駆動パターンを示す 図である。

【図15】第9実施例の駆動パターンを示す図である。

【図16】従来の印字パターンを示す図である。

30 【図17】従来例の印字ヘッド駆動パターンを示す図である。

【図18】従来のプロック駆動ドット列を示す図である。

【符号の説明】

2 キャリッジ

52 駆動ベルト

100 CPU

104 記録ヘッド

105 紙送りモータ

106 キャリッジモータ

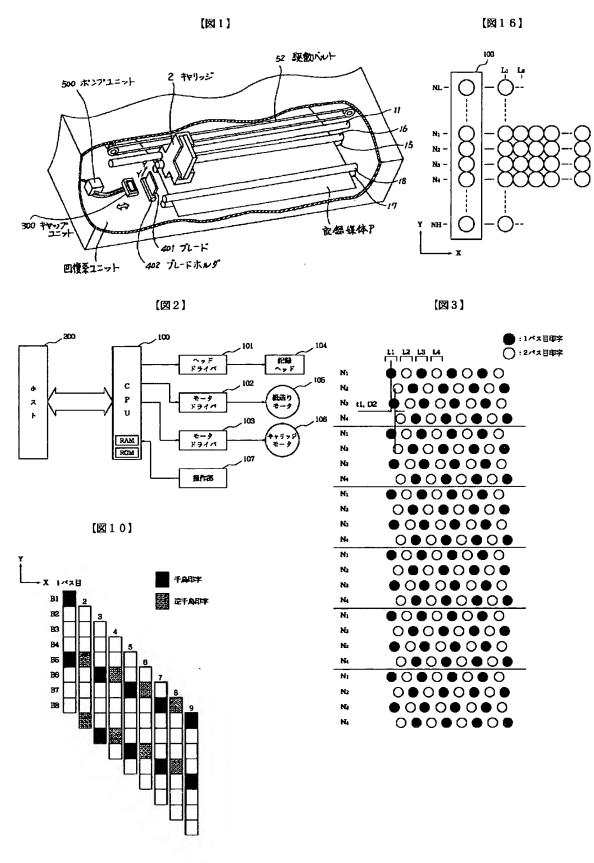
200 ホストコンピュータ

L1~Ln 印字行

N1~N4 ノズル

t1 最小駆動タイミング

D1~D3 ドット間距離



-258-

【図4】

Nı

Nz

Na

N

Nı

N

Na

N4

Nı

 $N_2$ 

N<sub>3</sub>

N<sub>2</sub>

Na

N<sub>4</sub>

Nı

N<sub>2</sub>

Na

N4

Nı

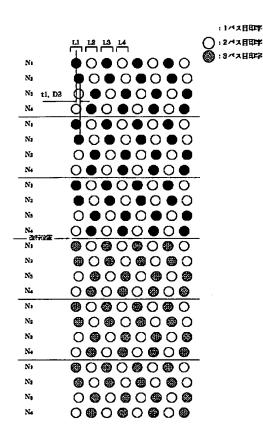
Na

Na

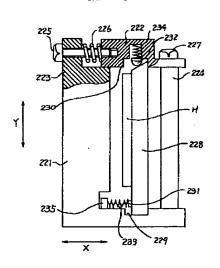
N4 Zerroza N1

【図5】

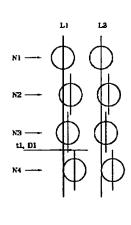
|   | : 1パス目印字 |
|---|----------|
| <u> </u>  | ○:2ペス目印字 |
|   | (3ペス目的学  |
| ITTTTTT   |          |
| $q \bullet \circ \bullet \circ \bullet \circ \bullet$     |          |
| <u></u> ●○●○●○●   |          |
| $\bullet \circ \bullet \circ \bullet \circ \bullet \circ$ | _        |
|   |          |
| d • 0 • 0 • 0 •   |          |
| 0000000   |          |
|   |          |
| •0•0•0•0  | -        |
|   |          |
|   |          |
| 0 0 0 0 0 0 0   |          |
| $\bullet \circ \bullet \circ \bullet \circ \bullet \circ$ | _        |
|   |          |
|   |          |
|   |          |
|   |          |
| 90909090  | -        |
| 09090909  |          |
| 00000000  |          |
| 0000000   |          |
| <b>80808080</b>   | -        |
| 00000000  |          |
|   |          |
|   |          |
|   |          |



【図13】



【図17】



【図6】

:レベス目印字 〇:2パス目印字 ●:3パス目印字 ●:4ペス目印字  $\phi \bullet \bullet \bullet \phi \bullet \bullet \bullet$ Na N<sub>3</sub> Nı  $N_2$ Ns N<sub>4</sub>  $N_1$  $N_2$  $\bigcirc \bullet \bullet \bullet \bullet \bigcirc \bullet \bullet \bullet \bullet \bullet$ Ns N4 Nı 

N<sub>2</sub>

N<sub>3</sub>

Nı

Νŧ

Nэ

N<sub>4</sub>

Nı

Νz

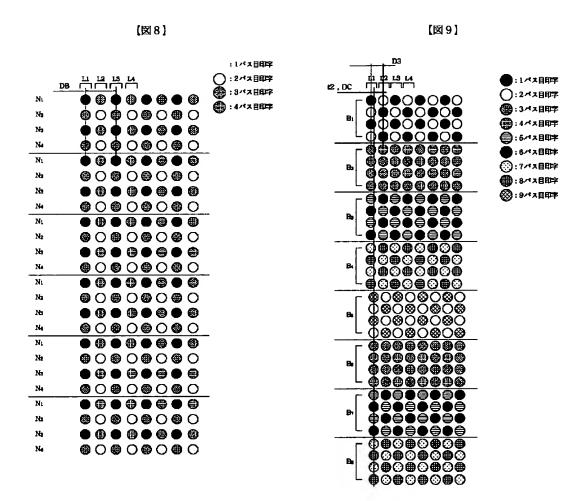
Νş

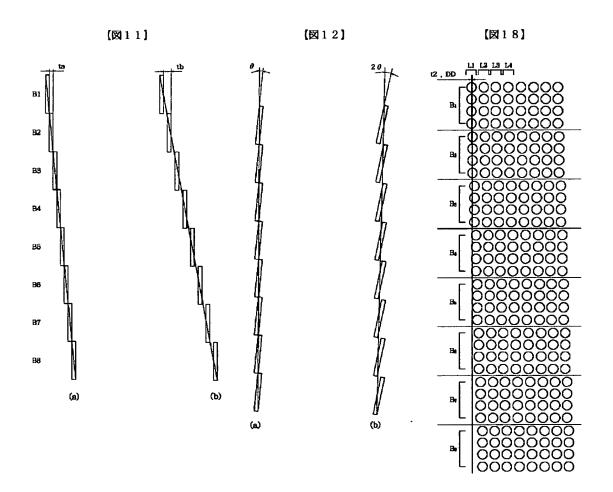
N4

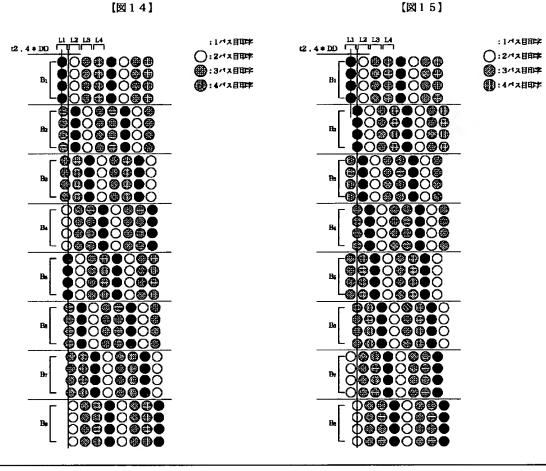
【図7】

|                |   | : レパス目印字        |
|----------------|---|-----------------|
|                |   | ():2パス目印学       |
|                |   | ・3パス目印字         |
| Nı             |   | <b>会:4パス目印字</b> |
| Na             |   | •               |
| Na             | $\phi \bullet \bullet \phi \bullet \bullet \bullet \bullet$   |                 |
| N <sub>4</sub> |   | _               |
| Nı             |   | _               |
| Na             | $ \textcircled{\tiny \textbf{0}} $ |                 |
| Na             | $\bigcirc \bigcirc $   |                 |
| N <sub>4</sub> |   | _               |
| Nı             |   | _               |
| N <sub>2</sub> |   |                 |
| Na             | $\bigcirc \ \bullet \ \bullet \ \bigcirc \ \bullet \ \bullet \ \bullet \ \bullet \ \bullet \ \bullet \ $  |                 |
| N4             | $ \bullet \bigcirc \bullet \bullet \bullet \bigcirc \bullet \bullet$  |                 |
| Nı             |   | _               |
| Na             |   |                 |
| Na             | $\bigcirc \ \bullet \ \bullet \ \bullet \bigcirc \ \bullet \ \bullet \ \bullet $  |                 |
| N <sub>4</sub> |   | _               |
| Nı             |   | _               |
| N <sub>2</sub> |   |                 |
| No             | $\bigcirc \bullet \bullet \bullet \bigcirc \bullet \bullet \bullet \bullet \bullet$   |                 |
| Ne             | $ \bigcirc \bigcirc$   |                 |
| Nı             |   | -               |
| Na             |   |                 |
| Na             | $\bigcirc \ \bullet \ \bullet \ \bullet \ \bigcirc \ \bullet \ \bullet \ \bullet \ \bullet \ \bullet \ $  |                 |
| N <sub>e</sub> | $ \bigcirc \bigcirc$   |                 |

--260---







フロントページの続き

| (51) Int. Cl. 5 | 識別記号                           | 庁内整理番号  | FI      |                                |     | 技術表示箇所 | 歽 |
|-----------------|--------------------------------|---------|---------|--------------------------------|-----|--------|---|
| B 4 1 J 2/485   |                                |         |         |                                |     |        |   |
|                 |                                | 9012-2C | B 4 1 J | 3/04                           | 103 | X      |   |
|                 |                                | 8804-2C |         | 3/12                           |     | M      |   |
| (72)発明者 新井 篤    |                                |         | (72)発明者 | 杉本 仁                           |     |        |   |
| 東京都大田           | 東京都大田区下丸子3丁目30番2号キヤノ<br>ン株式会社内 |         |         | 東京都大田区下丸子3丁目30番2号キヤノ<br>ン株式会社内 |     |        |   |
| ン株式会社           |                                |         |         |                                |     |        |   |
|                 |                                |         | (72)発明者 | 松原 美田                          | 鮑   |        |   |
|                 |                                |         |         | 東京都大田区下丸子3丁目30番2号キヤノ           |     |        |   |
|                 |                                |         |         | ン株式会社                          | t内  |        |   |